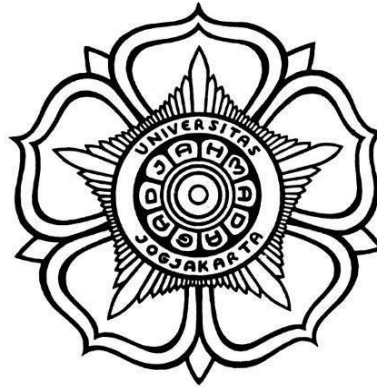


LAPORAN TUGAS AKHIR

ANALISA PENERAPAN *FORWARD* DAN *INVERSE* KINEMATIK PADA MANIPULATOR 5 DERAJAT KEBEBASAN MENGGUNAKAN METODE DENAVID HARTENBERG

ANALYSIS OF FORWARD AND INVERSE KINEMATICS IN 5 DEGREE OF FREEDOM MANIPULATOR USING DENAVIT HARTENBERG METHOD



DANANG MA'RUF

16/400950/SV/11454

**PROGRAM STUDI D3 TEKNOLOGI INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2020